

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
15. September 2005 (15.09.2005)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2005/084565 A1

(51) Internationale Patentklassifikation⁷: A61B 17/34

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2005/002386

(22) Internationales Anmeldedatum:
7. März 2005 (07.03.2005)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:
20 2004 003 646.0 6. März 2004 (06.03.2004) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): MEDICAL INTELLIGENCE MEDIZIN-
TECHNIK GMBH [DE/DE]; Feyerabendstr. 13 - 15,
86830 Schwabmünchen (DE). ARC SEIBERSDORF
RESEARCH GMBH [AT/AT]; A-2444 Seibersdorf (AT).

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): VOGELE, Michael
[DE/DE]; Badstrasse 28, 86830 Schwabmünchen (DE).

(74) Anwalt: FIENER, Josef; J. Fiener et col., Maximilianstr.
57, Postf. 1249, 87712 Mindelheim (DE).

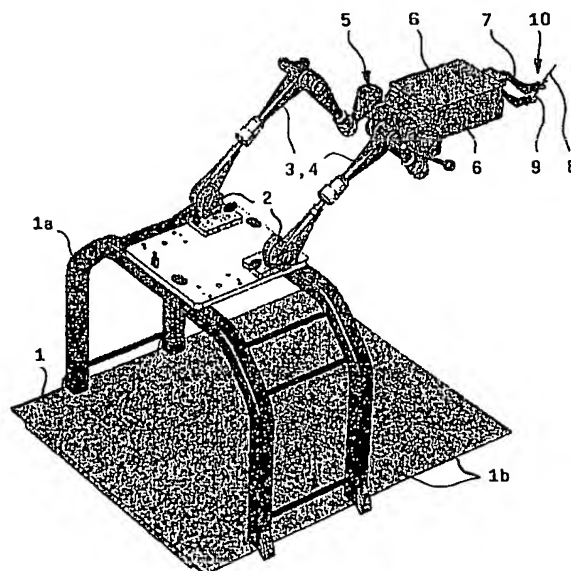
(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL,
AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH,
CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES,
FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE,
KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD,
MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG,
PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ,
TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA,
ZM, ZW.

(84) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: DEVICE FOR CONTROLLING CORPOREAL STRUCTURES

(54) Bezeichnung: VORRICHTUNG ZUR ANSTEUERUNG KÖRPERLICHER STRUKTUREN



(57) Abstract: The invention relates to a device for controlling corporeal structures, especially for introducing puncture needles or operation probes. Said device comprises a base plate (1), at least one base holder (2) applied to the base plate (1), and holding rods (3, 4) that are fixed to the base holder in a fixed manner and are used to hold and position a targeting device (10) for a medical instrument (8). The aim of the invention is to create one such device in such a way that it has a simple structure and can guide medical instruments in a variable and precise manner. To this end, the targeting device (10) is mounted on two adjustment arms (7) that can be respectively displaced in the X and/or Y plane, on the free ends of the holding rods (3, 4), by means of an actuating drive (6).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 2005/084565 A1



GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Veröffentlicht:

— mit internationalem Recherchenbericht

— vor Ablauf der für Änderungen der Ansprüche geltenden Frist; Veröffentlichung wird wiederholt, falls Änderungen eintreffen

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

(57) Zusammenfassung: Für einen einfachen Aufbau einer Vorrichtung zur Ansteuerung körperlicher Strukturen mit variabler und präziser Führung medizinischer Instrumente, insbesondere zur Einführung von Punktionsnadeln oder Operationssonden, mit einer Grundplatte (1), wenigstens einem auf der Grundplatte (1) angebrachten Basishalter (2) und daran gelenkig befestigten Haltestäben (3, 4) zur Halterung und Positionierung einer Zieleinrichtung (10) für ein medizinisches Instrument (8), wird vorgeschlagen, dass die Zieleinrichtung (10) an zwei Verstellarmen (7) gelagert ist, die jeweils mit einem Stellantrieb (6) am freien Ende der Haltestäbe (3, 4) in X- und/oder Y-Ebene bewegbar sind.